

Attorney Docket No. 392.1807

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re Patent Application of:

Hiroshi NODA, et al.

Application No.: TBA

Group Art Unit: TBA

Filed: August 25, 2003

Examiner: TBA

For: NUMERICAL CONTROL APPARATUS

**SUBMISSION OF CERTIFIED COPY OF PRIOR FOREIGN
APPLICATION IN ACCORDANCE
WITH THE REQUIREMENTS OF 37 C.F.R. § 1.55**

Commissioner for Patents
PO Box 1450
Alexandria, VA 22313-1450

Sir:

In accordance with the provisions of 37 C.F.R. § 1.55, the applicants submit herewith a certified copy of the following foreign application:

Japanese Patent Application No. 2002-248961

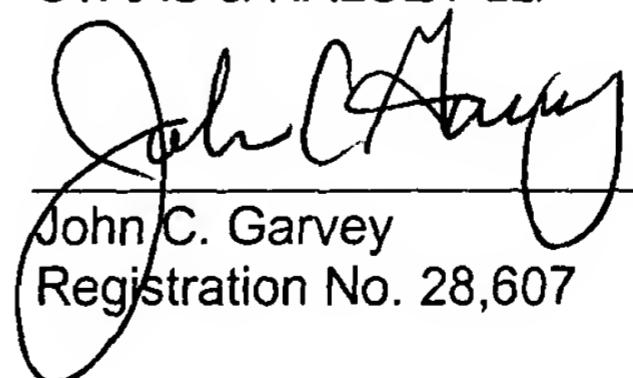
Filed: August 28, 2003

It is respectfully requested that the applicants be given the benefit of the foreign filing date as evidenced by the certified papers attached hereto, in accordance with the requirements of 35 U.S.C. § 119.

Respectfully submitted,

STAAS & HALSEY LLP

By:


John C. Garvey
Registration No. 28,607

Date: 8-25-03

1201 New York Ave, N.W., Suite 700
Washington, D.C. 20005
Telephone: (202) 434-1500
Facsimile: (202) 434-1501

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出願年月日

Date of Application:

2002年 8月28日

出願番号

Application Number:

特願2002-248961

[ST.10/C]:

[JP2002-248961]

出願人

Applicant(s):

ファンック株式会社

2003年 7月 1日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

太田信一郎



出証番号 出証特2003-3052084

【書類名】 特許願

【整理番号】 21475P

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 G05B 19/414

【発明者】

【住所又は居所】 山梨県南都留郡忍野村忍草字古馬場 3580番地 ファナック株式会社 内

【氏名】 野田 浩

【発明者】

【住所又は居所】 山梨県南都留郡忍野村忍草字古馬場 3580番地 ファナック株式会社 内

【氏名】 安藤 博篤

【発明者】

【住所又は居所】 山梨県南都留郡忍野村忍草字古馬場 3580番地 ファナック株式会社 内

【氏名】 曽根 裕二

【特許出願人】

【識別番号】 390008235

【氏名又は名称】 ファナック株式会社

【代理人】

【識別番号】 100082304

【弁理士】

【氏名又は名称】 竹本 松司

【電話番号】 03-3502-2578

【選任した代理人】

【識別番号】 100088351

【弁理士】

【氏名又は名称】 杉山 秀雄

【選任した代理人】

【識別番号】 100093425

【弁理士】

【氏名又は名称】 湯田 浩一

【選任した代理人】

【識別番号】 100102495

【弁理士】

【氏名又は名称】 魚住 高博

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 015473

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9306857

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 数値制御装置

【特許請求の範囲】

【請求項1】 移動指令を出力する数値制御部と、該数値制御部からの移動指令に基づき複数のモータに対するPWM信号を生成するモータ制御部と、該モータ制御部からのPWM信号に基づいて前記各モータをそれぞれ駆動するモータ用アンプを複数備えた数値制御装置において、

前記数値制御部を表示器と一体に配置し、

前記モータ制御部を1つのモータ制御部で複数のモータを制御するように構成し、該モータ制御部と前記複数のモータ用アンプを強電盤に配置すると共に、前記数値制御部と前記モータ制御部をシリアル通信ラインで接続したことを特徴とする数値制御装置。

【請求項2】 移動指令を出力する数値制御部と、該数値制御部からの移動指令に基づき複数のモータに対するPWM信号を生成するモータ制御部と、該モータ制御部からのPWM信号に基づいて前記各モータをそれぞれ駆動するモータ用アンプを複数備えた数値制御装置において、

前記数値制御部を表示器と一体に配置し、

前記モータ制御部を1つのモータ制御部で複数のモータを制御するように構成し、強電盤に配置された前記複数のモータ用アンプの少なくとも1つに前記モータ制御部を内蔵させ、

前記数値制御部と前記モータ用アンプに内蔵されたモータ制御部をシリアル通信ラインで接続したことを特徴とする数値制御装置。

【請求項3】 移動指令を出力する数値制御部と、該数値制御部からの移動指令に基づき複数のモータに対するPWM信号を生成するモータ制御部と、該モータ制御部からのPWM信号に基づいて各モータをそれぞれ駆動するモータ用アンプを備えた数値制御装置において、

前記数値制御部を表示器と一体に配置し、

前記モータ制御部をアンプ用電源に内蔵し、前記複数のモータ用アンプと共に強電盤に配置し、

前記数値制御部とアンプ用電源に内蔵されたモータ制御部をシリアル通信ラインで接続したことを特徴とする数値制御装置。

【請求項4】 前記モータ制御部と前記複数のモータ用アンプを電気ケーブルで接続したことを特徴とする請求項1、請求項2又は請求項3に記載の数値制御装置。

【請求項5】 前記モータ制御部と前記複数のモータ用アンプをシリアル通信ラインで接続したことを特徴とする請求項1、請求項2又は請求項3に記載の数値制御装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、工作機械等を制御する数値制御装置に関する。

【0002】

【従来の技術】

数値制御装置は、主に、数値制御部と、モータ制御部、モータ用アンプ、アンプ用電源、そしてモータから構成されている。数値制御部は、モータ制御部に対して、移動の指令を出力する。モータ制御部は、その指令に基づいて、位置、速度ループ制御処理等を行いモータを回転させるためのPWM信号を生成する。モータ用アンプはこのPWM信号に基づいてモータを回転させる。又アンプ用電源は、モータ用アンプに駆動電力を供給するものである。

【0003】

図2は、従来から一般的に使用されている数値制御装置の概要図である。数値制御部1は、表示器2と共に、強電盤3から離れた位置に配置されている。強電盤3は、工作機械等の機械を駆動するモータ6-1～6-4が配置された近傍に配置され、該強電盤3には、機械の各可動部を駆動するモータの各モータ用アンプ5-1～5-4、アンプ用電源7を備えている。該アンプ用電源7より電源ライン9を介して各モータ用アンプ5-1～5-4に駆動電力が供給される。又、各モータ用アンプ5-1～5-4には、それぞれモータ制御部4 1-1～4 1-4を備えており、この各モータ制御部4 1-1～4 1-4は、光ケーブル等で構成された高速通信路11

で数値制御部1と接続され、数値制御部1と各モータ制御部41-1～41-4は高速シリアル通信で、移動指令や各種信号のやりとりを行っている。

【0004】

数値制御部1から各モータ6-1～6-4への移動指令が高速通信路11を介して各モータ制御部41-1～41-4に送られる。各モータ制御部41-1～41-4は、自己の移動指令を受けて、位置、速度、電流のループ制御を行いPWM信号を生成し、該PWM信号に基づいてモータ用アンプ5-1～5-4を制御してそれぞれのモータ6-1～6-4を駆動制御する。

【0005】

又、図3は、特開平9-69004号公報に開示されている数値制御装置システムで、この数値制御装置は、デジタルシグナルプロセッサ(DSP)等で構成され複数のモータを制御するモータ制御部42が数値制御部1に設けられている。このモータ制御部42と強電盤3に設けられた各モータ用アンプ5-1～5-4は、光ファイバーケーブルで構成されたシリアルサーボバスによりデジタル形式の高速通信路13で接続されている。他の構成は図2に示した従来例と同様であり、図2の要素と同一の要素は同一符号を付している。

【0006】

この図3に示す従来例では、数値制御部1からの各モータ6-1～6-4への移動指令に基づいてモータ制御部42がそれぞれのモータ6-1～6-4に対する位置、速度、電流等のループ処理を行い、PWM信号を生成し、高速通信路13を介して各モータ用アンプ5-1～5-4にPWM信号が送出される。モータ用アンプ5-1～5-4は、このPWM信号に基づいて、各モータ6-1～6-4をそれぞれ駆動制御する。

【0007】

【発明が解決しようとする課題】

図3に示した数値制御装置においては、1つのモータ制御部42によって、複数のモータ6-1～6-4を制御することから、モータ間の協調制御が容易である。一方、モータ制御部42が数値制御部1内に設けられていることから、数値制御部1が異常状態になったとき、モータ制御部42にもその影響が及んで、全面的

に制御ができないとなるという問題がある。

【0008】

又、図2に示した数値制御装置では、モータ制御部41-1～41-4が分離し、各モータ6-1～6-4毎にモータ用アンプ5-1～5-4と共に設けられている。数値制御部1が異常状態となっても、モータ6-1～6-4は最小限の制御を継続できるという長所を有するが、モータ制御部41-1～41-4が分散されていることから、モータ間の協調制御が難しいという欠点がある。

又、図2、図3に示す従来の数値制御装置では、光ケーブル11, 13を用いて、数値制御部1と各モータ用アンプ5-1～5-4を接続しているため、各モータ用アンプ5-1～5-4に高価な光インターフェースを設けねばならず、この点からも数値制御装置が高価なものになるという問題も有する。

【0009】

そこで、本発明の目的は、モータ間の協調制御が容易であり、かつ、数値制御部に異常が発生しても、制御が継続でき、安価な数値制御装置を提供することにある。

【0010】

【課題を解決するための手段】

本発明は、移動指令を出力する数値制御部と、該数値制御部からの移動指令に基づき複数のモータに対するPWM信号を生成するモータ制御部と、該モータ制御部からのPWM信号に基づいて各モータをそれぞれ駆動するモータ用アンプを複数備えた数値制御装置において、数値制御部を表示器と一体に配置し、モータ制御部を1つのモータ制御部で複数のモータを制御するように構成し、該モータ制御部と前記複数のモータ用アンプを強電盤に配置する。この場合、モータ制御部を強電盤に独立に配置しても、いずれかのモータ用アンプ内に内蔵させても、さらには、強電盤に配置されるアンプ用電源に内蔵するようにしてもよい。そして、数値制御部とモータ制御部をシリアル通信ラインで接続した。

さらに、モータ制御部と複数のモータ用アンプは電気ケーブルで接続するか、もしくはシリアル通信ラインで接続するようにした。

【0011】

【発明の実施の形態】

図1は、本発明の一実施形態の数値制御装置の概要図である。図2、図3で示した従来の数値制御装置の要素と同一の要素は同一の符号を付している。

この実施形態では、この数値制御装置で制御される工作機械等の機械の駆動軸を駆動するモータが6個あるものとして、4個のモータ6-1～6-4と2個のモータ6-5、モータ6-6は離れた場所に配置されており、これらのモータを駆動するモータ用アンプ5-1～5-4とモータ用アンプ5-5～5-6は異なった強電盤3、3'に配置されている。

【0012】

すなわち、強電盤3には、モータ用アンプ5-1～5-4が配置され、それぞれモータ6-1～6-4が接続されている。さらに、アンプ用電源7が配設され、該アンプ用電源7から電源ライン9を介して各モータ用アンプ5-1～5-4に駆動用電力が供給されている。又、該強電盤3には、デジタルシグナルプロセッサ(DSP)等で構成され複数のモータを制御するモータ制御部4が配設されている。このモータ制御部4と各モータ用アンプ5-1～5-4はそれぞれ電気ケーブルで構成された通信路10で接続されている。

【0013】

なお、モータ制御部4と各モータ用アンプ5-1～5-4を高速シリアル通信の通信路で接続することもできる。この場合、強電盤3内であり、通信路の長さが短いことから光ケーブル等を用いずに、安価な電気ケーブルを使用できる。

【0014】

モータ6-1～6-4が配設された位置より遠い位置に配設されたモータ6-5、6-6のモータ用アンプ5-5、5-6は強電盤3とは別の強電盤3'に配置され、それぞれモータ6-5、6-6に接続されている。強電盤3'にもアンプ用電源7'を備え該アンプ用電源7'から電源ライン9'を介してモータ用アンプ5-5、5-6に駆動用電力が供給されている。又、該強電盤3'にもデジタルシグナルプロセッサ(DSP)等で構成され複数のモータを制御するモータ制御部4'が配設され、該モータ制御部4'と各モータ用アンプ5-5、5-6は電気ケーブル等で形成された通信路10'で接続されている。

【0015】

数値制御部1は表示器2と一体に形成され、数値制御部1と強電盤3, 3'のモータ制御部4, 4'は、光ケーブル等で構成され高速通信路を構成するシリアル通信ライン8で接続されている。図1に示す実施形態では、デージーチェーン方式で、数値制御部1とモータ制御部4, 4'が接続されている。

【0016】

加工プログラム等に基づいて数値制御部1で求められた機械の可動部を駆動する各モータ6-1～6-6への移動指令は、シリアル通信ライン8を介して強電盤3, 3'のモータ制御部4, 4'に送られる。モータ6-1～6-4に対する移動指令は、モータ制御部4により位置、速度、電流のループ制御等がなされ（なお、図1においては、モータ6-1～6-6の位置、速度、電流を検出してフィードバックする位置・速度検出器、電流検出器は省略している。）、PWM信号を生成し、それぞれのモータ用アンプ6-1～6-4に通信路10を介して送出され、それぞれのモータ6-1～6-4が駆動される。

【0017】

又、シリアル通信ライン8を介して送られてくるモータ6-5～6-6への移動指令は、強電盤3'のモータ制御部4'により位置、速度、電流のループ制御等がなされ、PWM信号を生成し、それぞれのモータ用アンプ6-5、6-6に通信路10'を介して送出され、それぞれのモータ6-5、6-6が駆動される。

【0018】

上述した実施形態では、強電盤を二つ設けた例を示したが、機械を駆動するモータ6-1～6-6が近接した位置に配置されている場合（通常の工作機械等の場合）、強電盤3'を設けずに、モータ用アンプ5-5、5-6も強電盤3に設け、強電盤3のアンプ用電源7から電力の供給を受け、強電盤3に配設されているモータ制御部4で位置、速度、電流等の制御を行いPWM信号を生成し、このPWM信号を通信路10を介して、モータ用アンプ5-5、5-6も受けるようすればよい。

【0019】

また、モータ制御部4、4'は、強電盤3, 3'に独立して設けたが、強電盤3

, 3' に備えるいずれかのモータ用アンプ又はアンプ用電源に内蔵するようにしてもよい。

【0020】

いずれにしても、モータ制御部4, 4' は数値制御部1から独立して設けられているため、仮に数値制御部1で何らかの異常が発生場合でも、モータ制御部4, 4' はその影響を受けることがなく、モータ6-1~6-6を制御することができる。又、モータ制御部はモータ用アンプに内蔵せず、集中してモータ制御を行うことから、モータ間の協調制御が容易に実行できる。

【0021】

【発明の効果】

モータ制御部が数値制御部に内蔵しないことから、数値制御部の影響を受けることなく、数値制御部に異常が発生しても、モータの制御が可能となる。又、モータ制御部が分散されることなく1つのモータ制御部で、複数のモータが制御できることからモータ間の協調制御が容易になる。さらに、高価な光ケーブル等は数値制御部とモータ制御部間だけによく、その分、高価な光インターフェースも少なくすることができる。又、モータ制御部とモータ用アンプ間は、安価な電気ケーブルが使用できるので、数値制御装置自体を安価に構成することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】

本発明の一実施形態の数値制御装置の概要図である。

【図2】

従来の数値制御装置の概要図である。

【図3】

従来の数値制御装置の別の形態の概要図である。

【符号の説明】

- 1 数値制御部
- 2 表示器
- 3, 3' 強電盤
- 4, 4', 4 1-1~4 1-4, 4 2 モータ制御部

5-1～5-6 モータ用アンプ

6-1～6-6 モータ

7, 7' アンプ用電源

8 シリアル通信ライン

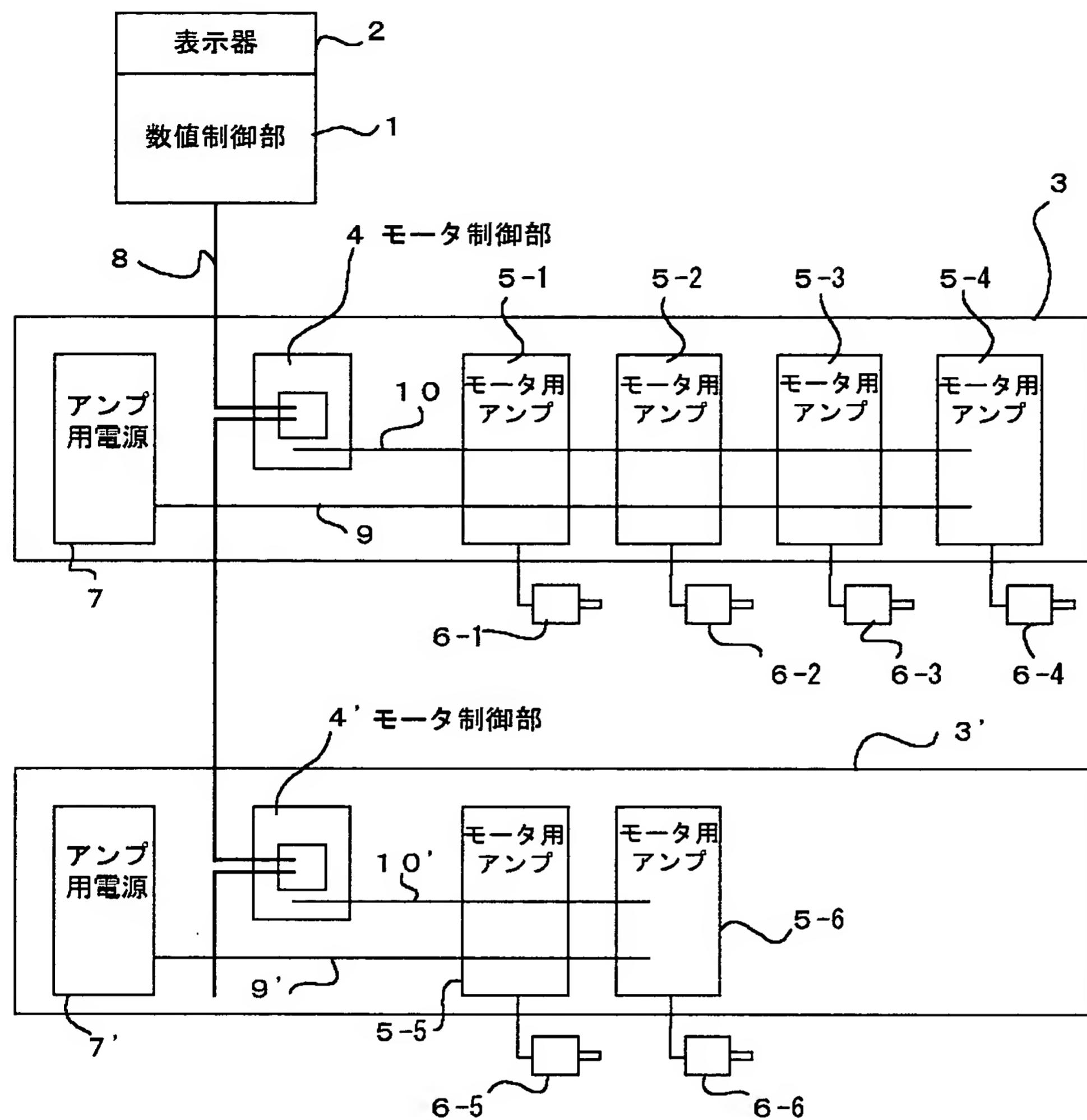
9, 9' 電源ライン

10, 10' 通信路

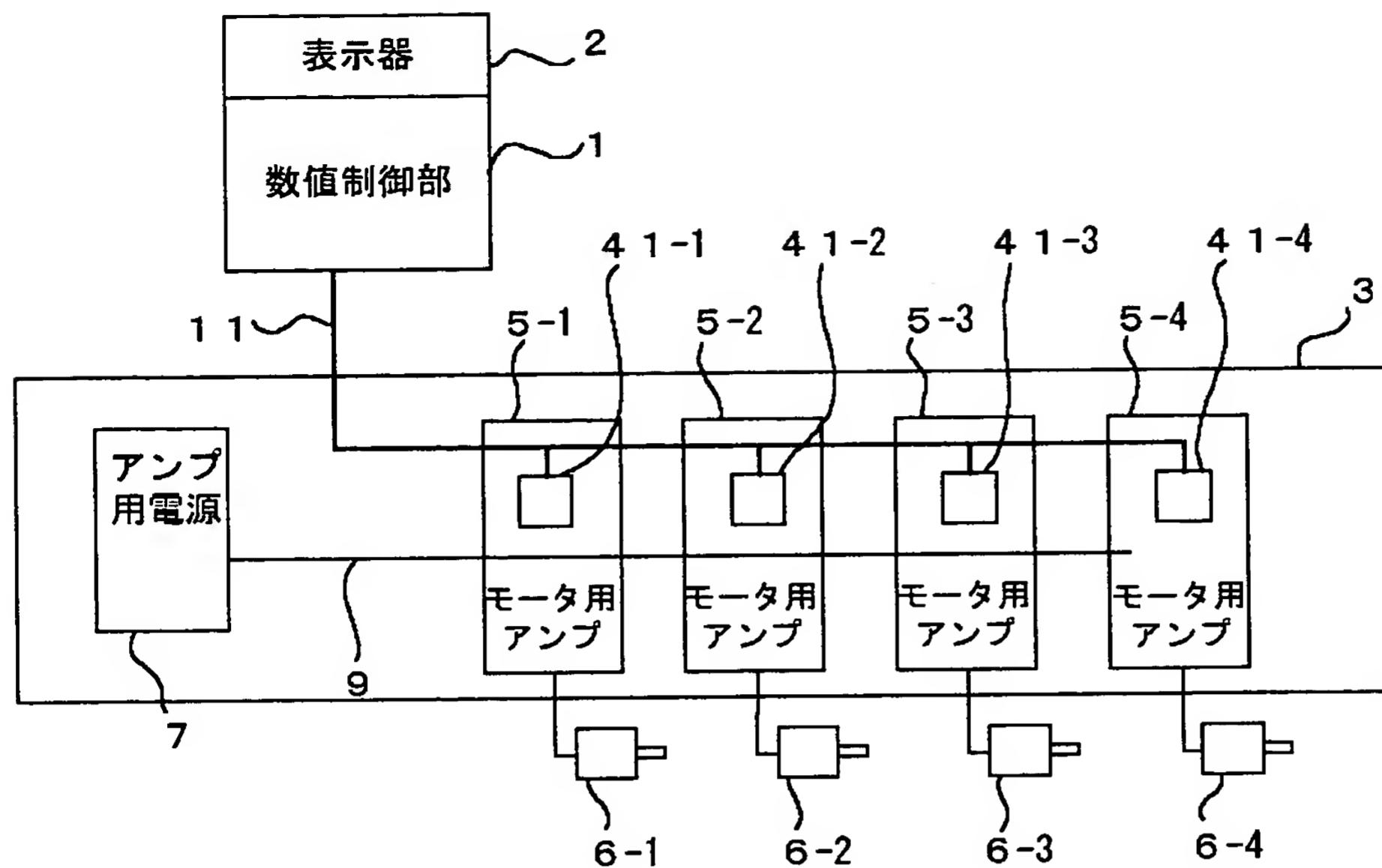
11, 13 高速通信路

【書類名】図面

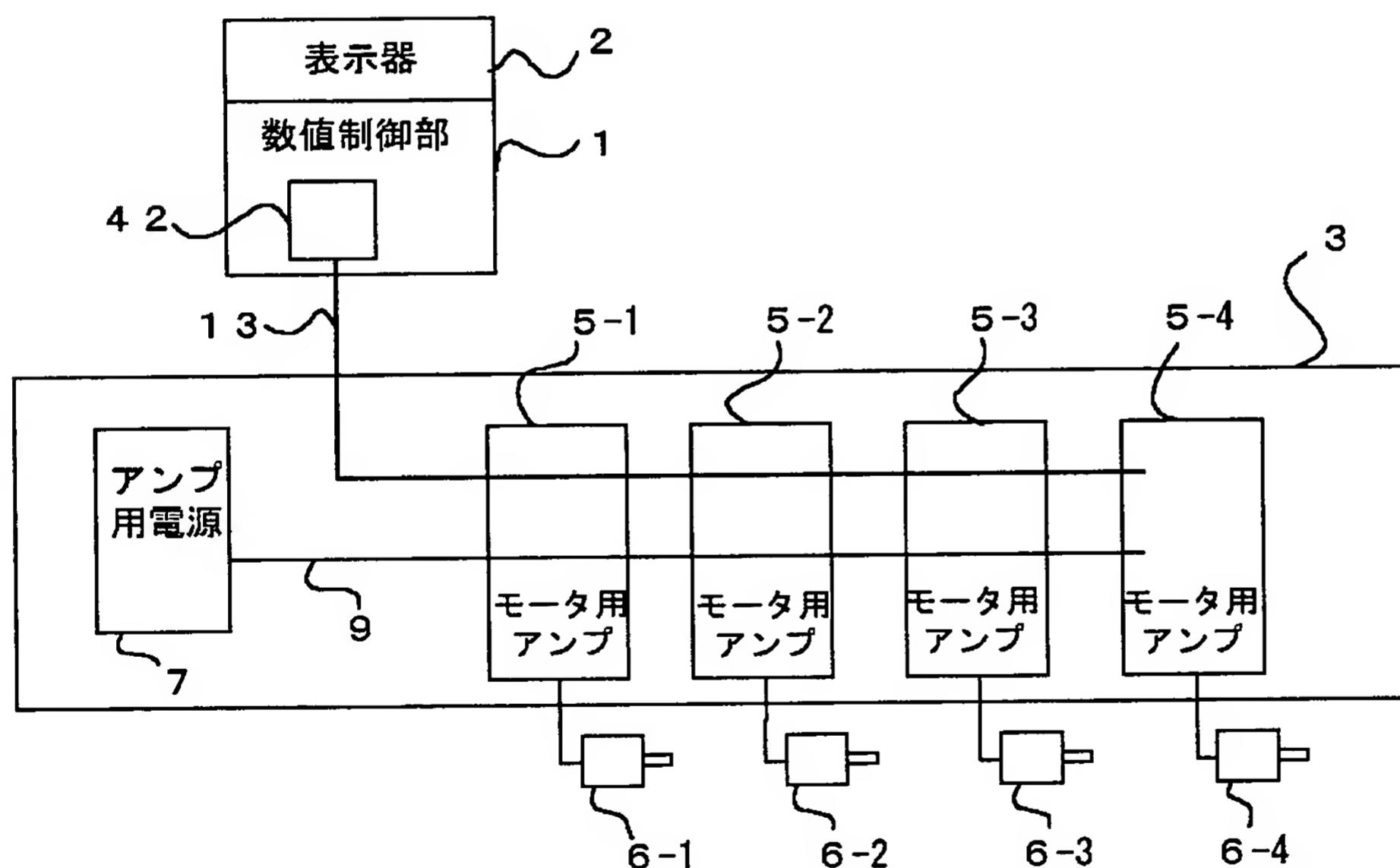
【図1】



【図2】



【図3】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 モータ間の協調制御が容易で、かつ、数値制御部に異常が発生しても、制御が継続できる数値制御装置を得る。

【解決手段】 数値制御部1を表示器2と一緒に配置し、モータ制御部4, 4'を複数のモータ6-1～6-4、6-5、6-6を制御するモータ制御部で構成する。モータ制御部4, 4'と各モータ用アンプ5-1～5-4、5-5、5-6を強電盤3, 3'に配置する。数値制御部1とモータ制御部4, 4'を光ケーブル等のシリアル通信ライン8で接続する。モータ制御部4, 4'と各モータ用アンプ5-1～5-4、5-5、5-6は通常の電気ケーブル10、10'で接続する。1つのモータ制御装置で複数のモータを制御する協調制御が容易に実行できる。数値制御部とモータ制御部が独立しているから、数値制御部が異常でもモータを制御できる。高価な光ケーブル、光インターフェースを少なくすることができ、安価に構成できる。

【選択図】 図1

認定・付加情報

特許出願の番号	特願2002-248961
受付番号	50201279625
書類名	特許願
担当官	第三担当上席 0092
作成日	平成14年 8月29日

＜認定情報・付加情報＞

【提出日】 平成14年 8月28日

次頁無

出願人履歴情報

識別番号 [390008235]

1. 変更年月日 1990年10月24日

[変更理由] 新規登録

住 所 山梨県南都留郡忍野村忍草字古馬場3580番地

氏 名 ファナック株式会社